

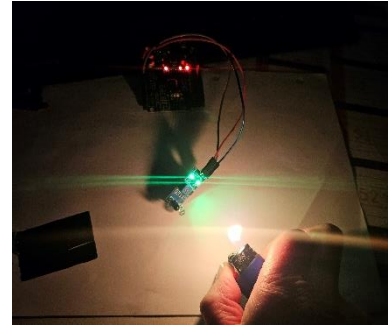
Rapport séance 3

- Test des composants

En amont de cette 3^{ème} séance, j'ai testé l'efficacité du capteur infrarouge sur une flamme. Il semble assez efficace lorsque l'on s'approche à une quinzaine de centimètres. Ici, la photo est dans le noir afin de mieux visualiser le test mais celui-ci fonctionne de la même manière lumière allumée.



J'ai également pu tester le débit de la pompe qui semble satisfaisant pour notre utilisation.



- Conception de la voiture

Durant les précédentes séances, nous avons eu l'occasion de tester la majorité des composants et ainsi nous assurer du fonctionnement de chacun.

Cette séance a majoritairement été consacrée à la conception de la voiture afin de rendre le projet plus concret à nos yeux. Dans un premier temps, pendant que mon binôme réalisait les différents composants de la voiture sur Onshape, j'ai réfléchi sur les déplacements automatisés de la voiture. Je me suis penché sur l'IA, qui semble, je pense, trop complexe à mettre en place. Il faut encore approfondir ce sujet.

Ensuite, nous avons présenté la voiture au Fablab. L'ingénieur présent nous a plutôt proposé d'utiliser un modèle de voiture déjà prêt. Nous y avons apporté quelques modifications, notamment pour avoir des contours plats et non arrondis (pratique si l'on souhaite fermer la voiture pour protéger les composants de l'eau).



Enfin, nous avons élaboré le réservoir d'eau. Nous voulions dans un premier temps le réaliser à l'imprimante 3D, d'où sa conception sur Onshape.

Cependant, l'impression 3D n'étant pas garantie étanche, nous avons réalisé ce réservoir au même dimension à l'aide d'un générateur de boîte boxe.py.

Celle-ci étant en plexiglass, elle est alors bien étanche.

Il suffira lors de la prochaine séance, de finir l'étanchéité du réservoir au niveau des jonctions des parois.

